



PN : JP 0058150802 AA

PC : JP

AC : JP

AN : 34318

AD : 04.03.1982

PUB: 07.09.1983

ICM: \*\*\*G01B 11/00\*\*\*

ICS: \*\*\*G01B 11/24\*\*\*

IN : SHIMIZU NAOKI

PA : SHIMIZU NAOKI

TI : RANGE FINDER FOR OBTAINING \*\*\*THREE\*\*\* DIMENSIONAL INFORMATION

AB : PURPOSE: To quickly measure the \*\*\*distance\*\*\* from a lens to individual points of a subject by such an arrangement wherein the image of a subject through a lens is made to \*\*\*focus\*\*\* on two image sensors located at different \*\*\*distance\*\*\* from the lens, and such a point at which the \*\*\*contrast\*\*\* signal of one image coincides with that of the other image is determined.

CONSTITUTION: The image of a subject through a lens 1 and a half mirror is made to \*\*\*focus\*\*\* into on image sensors 2a, 2b. The output 3 of each sensor is amplified and then divided into two signals, and one signal directly goes to, and the other signal passes through a sample hold circuit 19 and goes to a differential amplifier 20 wherein the difference (\*\*\*contrast\*\*\*) between adjacent image elements is obtained. The difference between the \*\*\*contrast\*\*\* signal of the image sensor 2a and that of the image sensor 2b is obtained by a differential amplifier 23 and its differential output is inputted into a width compator 30. The interval between the image sensor 2a and 2b is moved through a central control device and an actuator in response to a \*\*\*distance\*\*\* signal from a memory 5, and a just pint signal is given to the memory 5 when the differential output becomes 0 and the \*\*\*distance\*\*\* to the object is memorized and the \*\*\*distance\*\*\* to individual point of the object can be obtained.

COPYRIGHT: (C)1983, JPO& Japio

ICP: \*\*\*G01B 11/00\*\*\*

⑯ 日本国特許庁 (JP)      ⑪ 特許出願公開  
⑫ 公開特許公報 (A)      昭58—150802

⑮ Int. Cl.<sup>3</sup>  
G 01 B 11/00  
11/24

識別記号  
101

庁内整理番号  
7428—2F  
7517—2F

⑯公開 昭和58年(1983)9月7日  
発明の数 4  
審査請求・未請求

(全 5 頁)

⑩ 3次元情報を得る測距装置

⑪ 特 願 昭57—34318  
⑫ 出 願 昭57(1982)3月4日

⑬ 発明者 清水直規  
大垣市見取町1の75  
⑭ 出願人 清水直規  
大垣市見取町1の75

明細書

1. 発明の名称 3次元情報を得る測距装置
2. 特許請求の範囲
  1. レンズ(1)を通して、外界の被写体の像が、レンズ(1)からの距離が違う2つのイメージセンサ(2)のa、(2)のb上に結ばれているとき、それらより出力される電荷信号(3)から、となりあう2つずつの電荷信号(3)の差、すなわちコントラスト信号(4)を求め、2つの像の同じ位置のコントラスト信号(4)がほぼ一致している点を、焦点のあう範囲にある被写体の像の画素の間の点として検出する測距装置。
  2. 特許請求の範囲第1項の測距装置に於て、レンズ(1)とイメージセンサ(2)のa、(2)のbの距離を変え、それに応じた焦点のあう範囲にある被写体の像の画素の間の点を断続的に検出し、距離メモリ(5)内のその位置に対応する場所に、レンズ(1)とイメージセンサ(2)のa、(2)のbの距離をもとにした測定距離を記憶する測距装置。

3. 光軸が平行になるようにならんだレンズ(6)を通して像を結んでいる2つのイメージセンサ(7)から出力する電荷信号(8)と、となりあうその信号の大きさが違う画素の位置を“1”で示す画素位置信号(9)を得たのち、一方の電荷信号(8)と画素位置信号(9)を決められた画素数だけずらせ、他方の2つの信号と一画素分ずつ比較し、電荷信号(8)が一致し、かつ両方の画素位置信号(9)が“1”であつたときに、その位置に対応する距離メモリ(10)内の場所に、移動画素数をもとにした測定距離を記憶する過程をいくつかの移動画素数について行なう測距装置。

4. 光軸が平行になるようにならんだ2つの特許請求の範囲第2項の測距装置より断続的に検出される一定の距離の範囲にある被写体の像の画素の間の点より変化位置信号(9)を求める、それとイメージセンサ(7)から別に得られた電荷信号(8)を特許請求の範囲第3項の測距装置に入力して処理をなす測距装置。

## 3 発明の詳細な説明

この発明は、視覚情報をもとに外界の3次元情報を得る測距装置に関する。

これまで、外界に存在する物体までの距離という3次元の情報を得るために測距装置には3種類のものがあつた。その1つは、投射した光や音などが反射して戻ってくるまでの時間を測定する方法を利用したものである。この装置は、ある一点までの距離を測定することは可能であるが、視界内の多数の点までの距離を高速で測定することは無理である。次は三角測量の原理を応用する装置であるが、対応点の決定を行なうのがむずかしく、画像の中から特徴点を簡単に検出できる場合をのぞいて、この方法を適用することはむずかしい。最後は像のシャープさを測定し、その変化より距離の測定をなす装置であるが、測定されるのが視界内の一物体に限られ、その測定距離も大まかなものであるため、応用はカメラの焦点合わせぐらいに限られている。

それに対してこの発明は、視覚情報を、レンズ

信号 $\eta$ として出力される。イメージセンサ $\eta$ の $\eta$ とイメージセンサ $\eta$ の $\eta$ はレンズからの距離が違つており、この2つからの電荷信号 $\eta$ の $\eta$ 、 $\eta$ の $\eta$ は焦点の合つている像の中の画素をさがすために、イメージセンサ $\eta$ の $\eta$ からの電荷信号 $\eta$ の $\eta$ はあとで説明する重ね合わせ装置 $B$ の入力のために、それぞれ用いられる。

なおこのレンズ $\eta$ は、中央制御部 $\eta$ の指令によつて制御された、サーボモータなどからなるアクチュエータ $\eta$ によつて前後に移動し、焦点の合つ範囲が連続するようにイメージセンサ $\eta$ との距離を変える。また注目すべき被写体が視界にある場合には、その被写体までの距離を距離メモリ $\eta$ から中央制御部 $\eta$ に入力し、そこからの指令をうけたアクチュエータ $\eta$ の駆動により、その被写体の像のピントが常に合つているような位置にレンズ $\eta$ を移動させることができ構造になつてゐる。

電荷信号 $\eta$ の $\eta$ 、 $\eta$ の $\eta$ はオペアンプ $\eta$ で増幅され、2つに分割されたのち、~~並列に~~<sup>1/2</sup>したダブルホールド回路 $\eta$ に入力される。ここから、

$\eta$ とイメージセンサ $\eta$ の距離を変えつつ、コントラストの比較により焦点のあつ範囲にある被写体の像の色の変化する点を断続的に検出するピント検出装置 $A$ と、光軸が平行になるようにならんだ2つのピント検出装置 $A$ より得られた上述の像の色の変化する点を比較して、被写体に於る同一の点の両像に於る位置のずれを求め、それからその点までの距離を計測する重ね合わせ装置 $B$ とに於て処理することにより、被写体の個々の点までの距離を高速に測定できることを特徴とする。また、この測定距離をもとにして、個々の被写体の形、大きさをつかむことも可能となり、さらには、その被写体の名称の認識も簡単にできることになる。

以下、この発明の装置の構造とその動作について、第3図を参照しながら説明する。

レンズ $\eta$ を通して外界から入つてくる光がハーフミラー $\eta$ によつて分光されたのち、イメージセンサ $\eta$ の $\eta$ 、 $\eta$ の $\eta$ 、 $\eta$ の $\eta$ 上に像を作る。これらの像に含まれた情報は、イメージセンサ $\eta$ 内の各画素に蓄えられた信号電荷の列、すなわち電荷

左右となりあつた2つずつの画素の電荷信号 $\eta$ とともに、その差、つまりコントラストを求めるために差動増幅器 $\eta$ に入力する。ここからの出力は絶対値増幅器 $\eta$ を通して絶対値化されたのちコントラスト信号 $\eta$ となる。

前後のイメージセンサ $\eta$ の $\eta$ 、 $\eta$ の $\eta$ の電荷信号 $\eta$ の $\eta$ 、 $\eta$ の $\eta$ から上述のようにして求められた2つのコントラスト信号 $\eta$ は各々3つに分割されたのちに、その1番目は差動増幅器 $\eta$ に於て比較される一対の入力となり、コントラスト信号 $\eta$ の差、すなわちコントラスト差信号 $\eta$ が求められる。2番目はコントラスト信号 $\eta$ が0であること、つまりその信号に対応する両画素には色の違いがないことを検出するためのコンバレータ $\eta$ の入力となり、コントラスト信号 $\eta$ が0である位置を“1”で示すコントラスト=0信号 $\eta$ が出力される。最後の信号は、ある値以上のコントラスト信号 $\eta$ 、つまり電荷信号 $\eta$ の大きさが大きく違う画素の間の点を検出するためのコンバレータ $\eta$ の入力となり、信号の大きさ違ひのある位置を“1”

で示す境界線信号 $\Phi$ が出力され、かつその位置のピントがあつてあることが、あとで説明するジャストピント位置信号 $\Phi$ で示されたときに、境界線メモリ $\Phi$ に記憶され、物体の形をつかむときに役だつ。

上述のような過程をへて求められたコントラスト差信号 $\Phi$ とコントラスト=0信号 $\Phi$ は次のジャストピント位置検出回路Cの入力として用いられる。コントラスト差信号 $\Phi$ は、 $+p_v$ と $-q_v$ という比較電圧とともにウインドコンバレータ $\Phi$ <sup>(30)</sup>に入力され、コントラスト差信号 $\Phi$ がその2つの比較電圧の間の電圧であり、それが殆ど0に近い、つまりその位置のコントラスト信号 $\Phi$ がほぼ一致するとき、その位置のピントがあつてあることを $"1"$ で示すジャストピント位置信号 $\Phi$ を出力する。このとき比較電圧 $+p_v$ 、 $-q_v$ については、レンズ $\Phi$ が像を取り入れるべきそれぞれの位置にあるとき、イメージセンサ $\Phi$ の $\theta$ 、 $\theta$ の $c$ 上に結ばれた像の中でピントのあつてあると考えられる位置のコントラスト差信号 $\Phi$ が $+p_v$ と $-q_v$ の

ける。

まずははじめにジャストピント位置信号 $\Phi$ が、デジタルシフトレジスタ $\Phi$ とその先端の2つのレジスタ内のデータを入力としたOR回路 $\Phi$ からなるジャストピント画素位置検出回路Dの入力となり、ジャストピント位置信号 $\Phi$ に於てピントがあつてあるとされる位置の両側の画素の位置、つまりピントが合い、かつとなりと色の変化している画素の位置を $"1"$ で示すジャストピント画素位置信号 $\Phi$ が $\Phi$ 出力される。このジャストピント画素位置信号 $\Phi$ はデジタルシフトレジスタ $\Phi$ に、電荷信号 $\Phi$ の $b$ はアナログシフトレジスタ $\Phi$ に、あとで述べる動作を実施する移動画素数の種類の数だけ記憶される。なお上述の過程は光軸が平行になるようにならんだ2つのピント検出装置Aより出力されるジャストピント位置信号 $\Phi$ と電荷信号 $\Phi$ の $b$ について別々に実施されて、記憶されたジャストピント画素位置信号 $\Phi$ と電荷信号 $\Phi$ の $b$ が1対1に対応するように準備されている。さらにメモリとして使用されているシフトレジスタは同

間にはいるように、その分散と誤差を考えあわせて適当な値を求めておくことが必要である。また、コントラスト差信号 $\Phi$ が0で $+p_v$ と $-q_v$ の間にあつても、そのもとのコントラスト信号 $\Phi$ が0であつた場合にはピントがあつてあることにはならないため、コントラスト=0信号 $\Phi$ を使ってジャストピント位置信号 $\Phi$ が $"1"$ とならないようにする。

ここまで動作を担当する測距装置をピント検出装置Aとよび、ここから出力されるジャストピント位置信号 $\Phi$ に於て $"1"$ となつてある位置の距離を、そのときのレンズ $\Phi$ とイメージセンサ $\Phi$ の距離をもとに計測する方法を、レンズ $\Phi$ の位置を変えたときのそれぞれのジャストピント位置信号 $\Phi$ に適用することによって、被写体の各点の距離を知ることができます。そして以上のような過程は、3原色の画像それぞれについて実施されるのが望ましく、求められたジャストピント位置信号 $\Phi$ と電荷信号 $\Phi$ の $b$ が次の重ね合わせ装置Bの入力となる。以下に於て、その装置の説明を続

じ横の列の信号が同時に取り出せるように中央制御部 $\Phi$ からのアドレス信号 $\Phi$ によって制御されている。またレンズ $\Phi$ とイメージセンサ $\Phi$ の距離に対応する像の基本的な移動画素数、すなわち2つのピント検出装置Aの像を取り入れるレンズ $\Phi$ がはなれることから生じる、それぞれの像としてうつる外界の範囲のずれをイメージセンサ $\Phi$ 内の画素数で表わした数字が中央制御部 $\Phi$ より出力される。その数字に1の加算か減算をくり返すことによつて、片方のジャストピント画素位置信号 $\Phi$ と電荷信号 $\Phi$ の $b$ の対それぞれに対して、移動する画素数が求められ、移動画素数メモリ $\Phi$ に記憶されるとともに、移動画素数ダウンカウンタ $\Phi$ の初期値として入力される。もう一方の全画素数ダウンカウンタ $\Phi$ にはイメージセンサ $\Phi$ の横にならんだ画素数が初期値として入力される。

以上の準備が終了すると、中央制御部 $\Phi$ の指令により、クロック信号 $\Phi$ が移動画素数ダウンカウンタ $\Phi$ と全画素数ダウンカウンタ $\Phi$ 、後で説明する距離メモリ $\Phi$ に付属するメモリ用ディジタルシ

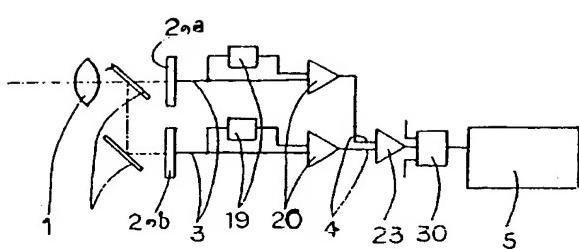
精英出版社

卷之四

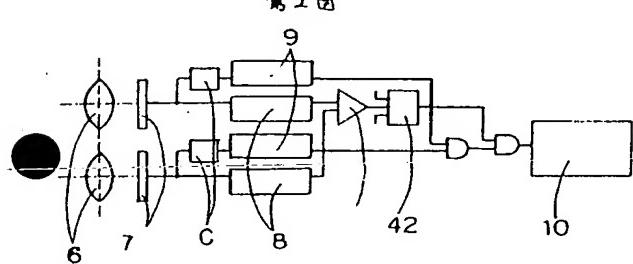
C ... 从 + 大 + E + 位置檢出回路  
D ... 从 + 大 + E + 位置檢出回路  
(1) ... 从 + 大 + E + 位位置檢出回路  
(2) (2) a、(2) b ... 从 +  
(3) ... 位置檢出回路 (4) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(5) ... 位置檢出回路 (6) ... 位置檢出回路  
(7) ... 位置檢出回路 (8) ... 位置檢出回路  
(9) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(10) ... 位置檢出回路 (11) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(12) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(13) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(14) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(15) ... 中央制御部 (16) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(16) ... 位置檢出回路 (17) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(18) ... 位置檢出回路 (19) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(20) ... 装置檢驗器 (21) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
(22) ... 装置檢驗器 (23) ... 从 + 大 + 位位置檢出回路  
A ... E + 大 + 位位置檢出回路 B ... 重 + 大 + 位位置檢出回路

第三回 贾雨村夤缘复旧职 林黛玉抛父进京都  
第四回 薛宝钗初逢林黛玉 金钏儿死于王夫人之手

第1図



第2図



第3図

